Perhitungan Manual Forward Kinematics (FK) 2-DoF

Muhammad Ardin Pratama (24/543609/EK/25293)

October 27, 2025

0.1 Data Input Berdasarkan NIM

- Panjang Femur $(L_1 = a_1)$: 9
- Panjang Tibia $(L_2 = a_2)$: 93
- Sudut Coxa (Joint 1): $\theta_1 = \mathbf{40}^{\circ}$
- Sudut Knee (Joint 2, relatif): $\theta_2 = 30^{\circ}$

Rumus FK 2-DoF:

$$x = L_1 \cos \theta_1 + L_2 \cos(\theta_1 + \theta_2)$$
$$y = L_1 \sin \theta_1 + L_2 \sin(\theta_1 + \theta_2)$$

1 Perhitungan Posisi Lengan Femur (L_1)

Lengan Femur menentukan koordinat sendi lutut (x_1, y_1) relatif terhadap pangkal (0, 0).

- $\cos(40^{\circ}) \approx 0.7660$
- $\sin(40^\circ) \approx 0.6428$

Perhitungan:

$$x_1 = L_1 \cos \theta_1 = 9 \cdot (0.7660) \approx 6.894$$

 $y_1 = L_1 \sin \theta_1 = 9 \cdot (0.6428) \approx 5.785$

2 Perhitungan Pergeseran Lengan Tibia (L_2)

Lengan Tibia bergerak dengan sudut absolut $\theta_{abs} = \theta_1 + \theta_2$.

Sudut Absolut

$$\theta_{abs} = 40^{\circ} + 30^{\circ} = \mathbf{70}^{\circ}$$

Pergeseran $(\Delta x_2, \Delta y_2)$

Pergeseran Tibia harus menggunakan sudut absolut 70°.

- $\cos(70^{\circ}) \approx 0.3420$
- $\sin(70^\circ) \approx 0.9397$

Perhitungan Pergeseran:

$$\Delta x_2 = L_2 \cos(\theta_{abs}) = 93 \cdot (0.3420) \approx 31.806 \implies 31.80$$

 $\Delta y_2 = L_2 \sin(\theta_{abs}) = 93 \cdot (0.9397) \approx 87.392 \implies 87.40$

3 Koordinat Titik Akhir (End-Effector)

Posisi End-Effector (x, y) penjumlahan posisi Femur dan pergeseran Tibia. **Perhitungan**:

$$x = x_1 + \Delta x_2 = 6.894 + 31.80 \approx 38.694 \implies 38.70$$

 $y = y_1 + \Delta y_2 = 5.785 + 87.40 \approx 93.185 \implies 93.20$

4 Kesimpulan Hasil Akhir

Koordinat titik akhir (End-Effector) berdasarkan perhitungan manual adalah:

$$(x, y) \approx (38.70, 93.20)$$

Hasil perhitungan dipengaruhi oleh pembulatan sehingga terdapat sedikit perbedaan karena pembulatan tersebut.